

## PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 2001-117129

(43)Date of publication of application : 27.04.2001

(51)Int.Cl.

G03B 5/00  
// H04N 5/232

(21)Application number : 11-299519

(22)Date of filing : 21.10.1999

(71)Applicant : MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD

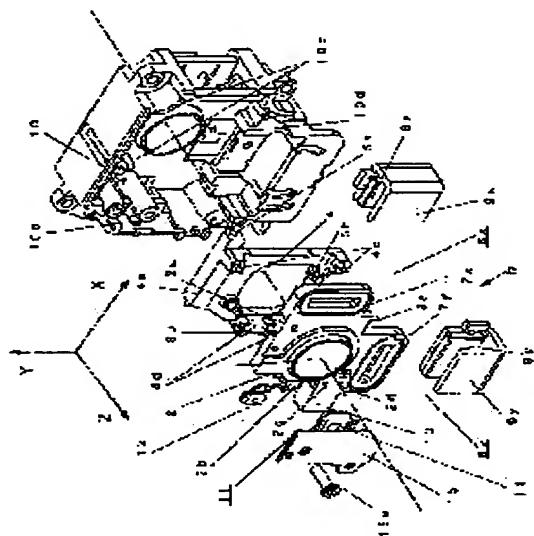
(72)Inventor : YUGI NAOTO  
HAYASHI TAKAYUKI  
TAKAHASHI YUTAKA  
SHIMOBATAKE TAKESHI

## (54) TWO-DIMENSIONAL DRIVING DEVICE AND IMAGE BLURRING CORRECTING DEVICE USING THE SAME

## (57)Abstract:

**PROBLEM TO BE SOLVED:** To miniaturize an image blurring correction device using 2-dimensional driving device by eliminating a position detecting element, to reduce assembling man-hour, and to improve the accuracy of position detection in an image blurring correcting device using a two-dimensional driving device.

**SOLUTION:** A position detecting means is constituted of a set of an LED 12 (light emitting element) and a two-dimensional PSD 14 (two-dimensional position detecting element). A first coil 7y, a second coil 7x and the terminal of the LED 12 which are the driving means of a pitching movable frame 2 which an image blurring correcting lens group 1 loaded, are soldered to a flexible printing cable 16 electrically connecting to an outside driving circuit on the same plane surface of the frame 2.



## LEGAL STATUS

[Date of request for examination] 30.05.2002

[Date of sending the examiner's decision of rejection] 15.04.2003

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号

特開2001-117129

(P2001-117129A)

(43)公開日 平成13年4月27日(2001.4.27)

(51) Int.Cl.  
G 0 3 B 5/00  
// H 0 4 N 5/232

識別記号

F I  
G 0 3 B 5/00  
H 0 4 N 5/232

テ-マコ-ト(参考)  
H 5 C O 2 2  
J  
Z

審査請求 未請求 請求項の数 7 OL (全 19 頁)

(21)出願番号 特願平11-299519

(22)出願日 平成11年10月21日(1999.10.21)

(71) 出願人 000005821

松下電器産業株式会社  
大阪府門真市大字門真1006番地

(72)発明者 弓木 直人  
大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器  
産業株式会社内

(72)発明者 林 孝行  
大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器  
産業株式会社

(74) 代理人 100086737  
麦理士 罗用 和秀

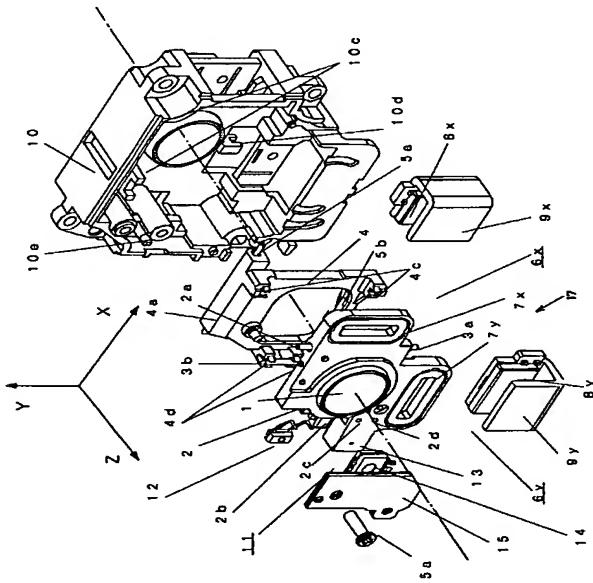
最終頁に統ぐ

(54) 【発明の名称】 2次元駆動装置とそれを用いた像ぶれ補正装置

(57) 【要約】

**【課題】** 2次元駆動装置を用いた像ぶれ補正装置において、位置検出素子削減による装置の小型化、組み立て工数の削減及び位置検出精度の向上を目的とする。

【解決手段】 位置検出手段として、1組のLED12(発光素子)と2次元PSD14(2次元位置検出素子)により構成する。像ぶれ補正用レンズ群1が搭載されたピッティング移動枠2の駆動手段である第1のコイル7yと第2のコイル7xとLED12の端子とは、外部の駆動回路と電気的に接続するフレキシブルプリントケーブル16に対してピッティング移動枠2の同一平面上において半田付けしてある。



光素子を駆動制御するように構成されていることを特徴とする請求項3に記載の2次元駆動装置。

【請求項6】 前記2次元位置検出素子の前記第1の方向でのオフセット量と前記第2の方向でのオフセット量に基づいて補正係数を生成し、この補正係数を記憶し、この補正係数によって前記両方向での検出値和の総和を求める演算を補正した結果を参照値として記憶し、任意のスポット位置における前記第1の方向での検出値和と前記第2の方向での検出値和を前記の記憶した補正係数に基づいて補正し、その補正後の総和が前記の記憶した参照値に接近するように前記発光素子を駆動制御するように構成されていることを特徴とする請求項3に記載の2次元駆動装置。

10

【請求項7】 移動対象に像ぶれ補正用レンズ群を取り付け、光軸と直交する異なる2方向に沿って前記移動対象を駆動するために請求項1から請求項6までのいずれかに記載の2次元駆動装置を用いた構成としてあることを特徴とする像ぶれ補正装置。

【発明の詳細な説明】

20

#### 【0001】

【発明の属する技術分野】 本発明は、2次元方向に沿って移動対象を移動させる2次元駆動装置にかかわり、また、その2次元駆動装置を用いたところのビデオカメラ等の手ぶれによる像ぶれを補正する像ぶれ補正装置に関するものである。

#### 【0002】

【従来の技術】 従来の2次元駆動装置を用いた像ぶれ補正装置として、特開平4-18515号公報に記載されているものが知られている。その内容は、撮影時にカメラが振動することにより生じる像ぶれを補正するため

30

に、撮影光学系の一部の光学系（像ぶれ補正光学系）を、光軸にほぼ垂直な2方向に移動させて、撮影光学系の光軸を変化させるものである。

【0003】 図17は、上記の公報に開示の従来の像ぶれ補正装置の一例を示す分解斜視図である。

40

【0004】 補正レンズ41を保持する固定枠43は、滑り軸受け44p, 44pを介してピッチスライド軸45p上を摺動できるようになっている。また、ピッチスライド軸45pは保持枠46に取り付けられている。固定枠43はピッチスライド軸45pと同軸のピッチコイルバネ47p, 47pに挟まれており、中立位置付近に保持される。固定枠43にはピッチコイル48pが取り付けられている。ピッチコイル48pはピッチマグネット49pとピッチヨーク410pとで構成された磁気回路中に置かれており、電流を流すことで固定枠43はピッキング方向42p（垂直方向）に駆動される。固定枠43には、投光器412p(LED)とスリット411pが固定部材421pを介して一体に設けられており、スリット411pを介して固定側の受光器413p(PD)に投光され、固定枠43のピッキング方向42p

50

#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 第1および第2の方向に移動可能な移動対象と、前記移動対象を前記第1の方向に駆動する第1の駆動手段と、前記移動対象を前記第2の方向に駆動する第2の駆動手段と、位置検出素子に対する発光素子からの光の入射点によって前記移動対象の前記第1および第2の方向での位置を検出する位置検出手段とを備え、前記位置検出手段によって検出した第1および第2の方向の位置が所定の位置となるように前記第1および第2の駆動手段を制御するように構成されている2次元駆動装置であって、前記位置検出素子として2次元位置検出素子が用いられており、前記第1および第2の駆動手段それぞれにおける第1および第2のコイルと前記発光素子とが前記移動対象に配された配線に結線されていることを特徴とする2次元駆動装置。

【請求項2】 前記配線がフレキシブルプリントケーブルであり、このフレキシブルプリントケーブルに対する前記第1および第2のコイルと前記発光素子の接続部分が前記移動対象の同じ面側に配されていることを特徴とする請求項1に記載の2次元駆動装置。

【請求項3】 第1および第2の方向に移動可能な移動対象と、前記移動対象を前記第1の方向に駆動する第1の駆動手段と、前記移動対象を前記第2の方向に駆動する第2の駆動手段と、位置検出素子に対する発光素子からの光の入射点によって前記移動対象の前記第1および第2の方向での位置を検出する位置検出手段とを備え、前記位置検出手段によって検出した第1および第2の方向の位置が所定の位置となるように前記第1および第2の駆動手段を制御するように構成されている2次元駆動装置であって、前記位置検出素子として2次元位置検出素子が用いられており、前記2次元位置検出素子の前記第1の方向での検出値和と前記第2の方向での検出値和との総和がほぼ一定に保たれるように前記発光素子を駆動制御するように構成されていることを特徴とする2次元駆動装置。

【請求項4】 前記2次元位置検出素子についてあらかじめ求められた前記第1の方向での検出値和と前記第2の方向での検出値和との間の所定の関係に基づいて前記両方向での検出値和の総和を求める演算を補正するように構成してあることを特徴とする請求項3に記載の2次元駆動装置。

【請求項5】 前記2次元位置検出素子の電気中心またはその近傍における前記第1の方向での検出値和と前記第2の方向での検出値和に基づいて補正係数を生成し、この補正係数を記憶し、この補正係数によって前記両方向での検出値和の総和を求める演算を補正した結果を参照値として記憶し、任意のスポット位置における前記第1の方向での検出値和と前記第2の方向での検出値和を前記の記憶した補正係数に基づいて補正し、その補正後の総和が前記の記憶した参照値に接近するように前記発

の位置検出を行う。

【0005】さらに保持枠46には滑り軸受け44y, 44yが嵌合されており、ヨースライド軸45yが取り付けられたハウジング414内を摺動可能となっている。このハウジング414は図外のレンズ鏡筒に取り付けられており、保持枠46はレンズ鏡筒に対してヨーイング方向42y(水平方向)に移動可能とされている。また、ヨースライド軸45yと同軸にヨーコイルバネ47y, 47yが設けられており、固定枠43と同様に中立位置付近に保持される。固定枠43にはヨーコイル48yが設けられており、ヨーコイル48yはヨーマグネット49yとヨーヨーク410yとで構成された磁気回路中に置かれており、電流を流すことによって固定枠43および保持枠46はヨーイング方向42yに駆動される。固定枠43には、投光器412y(LED)とスリット411yが固定分散421yを介して一体に設けられており、スリット411yを介して固定側の受光器413y(PSD)に投光され、固定枠43のヨーイング方向42yの位置検出を行う。

#### 【0006】

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、上記のように構成された従来の2次元駆動装置を用いた像ぶれ補正装置においては、次のような問題があった。

(1) 像ぶれ補正装置を搭載したレンズ鏡筒の小型・軽量化に伴い、像ぶれ補正装置のさらなる小型化が必要となってきた。しかしながら、補正レンズ41を搭載した固定枠43を、光軸と直交するピッチング、ヨーイングの2方向に駆動する際、その位置を検出する手段として2組の位置検出センサが必要となる。つまり、ピッチング方向ではLED412p及びPSD413p、ヨーイング方向ではLED412y及びPSD413yが必要である。したがって、位置検出センサが2組必要となるので、像ぶれ補正装置の小型化が困難となっている。

(2) 固定枠43に固定された2つのLED412p, 412yと、ピッチコイル48p、ヨーコイル48yの合計8本の線を外部の駆動回路と電気的に接続する必要がある。したがって、外部と接続する線が多いため、半田付けの煩雑さなどの組み立て工数が増え、コストアップにつながることになる。

【0007】そこで、本発明は上記の課題の解決を図るべく創作したものであって、従来の2組のLED(発光ダイオード)及びPSD(Position Sensitive Light Dector / Position Sensitive Device)にて構成される位置検出センサからなる装置に対し、1組の発光素子及び位置検出素子により構成し、小型化を図った2次元駆動装置を提供することを目的としている。さらには、フレキシブルプリントケーブルの組み立ての工数削減を図ることを目的としている。加えて、本発明で採用することとなる2次元の位置座標を検出する位置検出素子に

ついて、その検出精度を向上することを目的としている。

#### 【0008】

【課題を解決するための手段】上記した課題の解決を図ろうとする2次元駆動装置についての本発明は、位置検出素子として2次元位置検出素子を採用することで、部品点数を削減し、また、配線を簡易化する。さらに、本発明は、2次元位置検出素子の2つの方向での検出値和の総和をもって制御のための演算を行うので、位置検出精度を向上することができる。

#### 【0009】

【発明の実施の形態】以下、本発明の実施の形態を総括的に説明する。

【0010】本願の第1の発明の2次元駆動装置は、第1および第2の方向に移動可能な移動対象と、前記移動対象を前記第1の方向に駆動する第1の駆動手段と、前記移動対象を前記第2の方向に駆動する第2の駆動手段と、位置検出素子に対する発光素子からの光の入射点によって前記移動対象の前記第1および第2の方向での位置を検出する位置検出手段とを備え、前記位置検出手段によって検出した第1および第2の方向の位置が所定の位置となるように前記第1および第2の駆動手段を制御するように構成されている2次元駆動装置であって、前記位置検出素子として2次元位置検出素子が用いられており、前記第1および第2の駆動手段それぞれにおける第1および第2のコイルと前記発光素子とが前記移動対象に配された配線に結線されていることを特徴とする。この第1の発明の構成によると、位置検出手段における位置検出素子として2次元位置検出素子を用いているので、位置検出素子も発光素子も従来技術に比べてその部品点数を削減でき、2次元駆動装置の小型化を図ることができる。また、移動対象において発光素子と第1および第2のコイルを配線に結線する本数を削減でき、生産における作業の効率化を図ることができる。

【0011】本願の第2の発明の2次元駆動装置は、上記の第1の発明において、前記配線をフレキシブルプリントケーブルとなし、このフレキシブルプリントケーブルに対する前記第1および第2のコイルと前記発光素子の接続部分が前記移動対象の同じ面側に配されていることを特徴とする。この第2の発明によると、フレキシブルプリントケーブルに対する接続箇所を従来技術に比べて削減できる。フレキシブルプリントケーブルは、パターン本数が少ないほど剛性が弱くなってしまふ柔軟となるため、フレキシブルプリントケーブルに抗してのアクチュエータによる移動対象の制御特性へ悪影響を及ぼす負荷が軽減され、制御の精度を向上することができる。

【0012】本願の第3の発明の2次元駆動装置は、第1および第2の方向に移動可能な移動対象と、前記移動対象を前記第1の方向に駆動する第1の駆動手段と、前記移動対象を前記第2の方向に駆動する第2の駆動手段

と、位置検出素子に対する発光素子からの光の入射点によって前記移動対象の前記第1および第2の方向での位置を検出する位置検出手段とを備え、前記位置検出手段によって検出した第1および第2の方向の位置が所定の位置となるように前記第1および第2の駆動手段を制御するように構成されている2次元駆動装置であって、前記位置検出素子として2次元位置検出素子が用いられており、前記2次元位置検出素子の前記第1の方向での検出値和と前記第2の方向での検出値和との総和がほぼ一定に保たれるように前記発光素子を駆動制御するように構成していることを特徴とする。例えば、2次元位置検出素子の電気中心での第1の方向での検出値和をA(O)、第2の方向での検出値和をB(O)として、検出値和の総和G(O)=A(O)+B(O)を参照値とすると、任意のスポット位置での検出値和の総和G=A+Bが常に参照値G(O)と等しくなるように制御するのである。この第3の発明によると、製造公差のために2次元位置検出素子の第1の方向と第2の方向とで素子のばらつきがあつても、これら両方向について、2次元位置検出素子の位置検出精度を高精度なものにすることができる。

【0013】本願の第4の発明の2次元駆動装置は、上記の第3の発明において、前記2次元位置検出素子についてあらかじめ求められた前記第1の方向での検出値和と前記第2の方向での検出値和との間の所定の関係に基づいて前記両方向での検出値和の総和を求める演算を補正するように構成してあることを特徴とする。この第4の発明によると、製造公差のために2次元位置検出素子においてその第1の方向と第2の方向とで感度の差があることが製造段階であらかじめ分かっているときに、例えばその感度の比率に相当する補正係数をあらかじめ記憶部に登録しておいて、その補正係数によって補正を行うことにより、感度が低い方向の光量フィードバック量を大きくして、その感度が低い方向の素子に対する外乱の影響を抑えることが可能となり、第1および第2の両方向について、2次元位置検出素子の位置検出精度を高精度なものにすることができる。

【0014】本願の第5の発明の2次元駆動装置は、上記の第3の発明において、前記2次元位置検出素子の電気中心またはその近傍における前記第1の方向での検出値和と前記第2の方向での検出値和に基づいて補正係数を生成し、この補正係数を記憶し、この補正係数によって前記両方向での検出値和の総和を求める演算を補正した結果を参照値として記憶し、任意のスポット位置における前記第1の方向での検出値和と前記第2の方向での検出値和に基づいて補正係数を生成し、その補正後の総和が前記の記憶した参照値に接近するように前記発光素子を駆動制御するように構成していることを特徴とする。この第5の発明によると、発光素子と2次元位置検出素子との位置関係や光路におけるばら

つきの影響を小さくするような光量フィードバックが可能となり、2次元位置検出素子の位置検出精度を高精度なものにすることができる。

【0015】本願の第6の発明の2次元駆動装置は、上記の第3の発明において、前記2次元位置検出素子の前記第1の方向でのオフセット量と前記第2の方向でのオフセット量に基づいて補正係数を生成し、この補正係数を記憶し、この補正係数によって前記両方向での検出値和の総和を求める演算を補正した結果を参照値として記憶し、任意のスポット位置における前記第1の方向での検出値和と前記第2の方向での検出値和を前記の記憶した補正係数に基づいて補正し、その補正後の総和が前記の記憶した参照値に接近するように前記発光素子を駆動制御するように構成していることを特徴とする。この第6の発明によると、2次元位置検出素子においてオフセットをもたらす取り付けばらつきの影響を小さくするような光量フィードバック制御が可能となり、2次元位置検出素子の位置検出精度を高精度なものにすることができる。

【0016】以下、本発明の2次元駆動装置を用いた像ぶれ補正装置の具体的な実施の形態について、図面を用いて詳細に説明する。

【0017】(実施の形態1) 図1は実施の形態1の像ぶれ補正装置の分解斜視図、図2はフレキシブルプリントケーブル接続部の要部斜視図、図3は2次元PSD(Position Sensitive Light Detector / Position Sensitive Device)の素子の概略を示す図、図4は2次元PSDから出力される光出力電流値に基づいて2次元位置を演算し出力するための演算回路の一例を示すブロック回路図、図5は像ぶれ補正回路のブロック図である。

【0018】撮影時に像ぶれを補正するための像ぶれ補正用レンズ群1は、図1の第1の方向(Y方向)であるピッキング方向に移動可能で第2の方向(X方向)であるヨーイング方向にも移動可能なピッキング移動枠2に固定されている。このピッキング移動枠2は、軸受2aとその反対側に廻り止め2bを設けることにより、2本のピッキングシャフト3a, 3bを介して第1の方向(Y方向)に摺動可能な構成になっている。ピッキング移動枠2の下側には第1の電磁アクチュエータ6yが配置されている。この第1の電磁アクチュエータ6yは、ピッキング移動枠2に取り付けられた第1のコイル7yと、後述する固定枠10に取り付けられるマグネット8y及びヨーク9yにより構成されている。またマグネット8yは片側に2極着磁がされており、片側解放のコの字型のヨーク9yに固定されている。さらにピッキング移動枠2の右側には、第2の電磁アクチュエータ6xが配置されている。この第2の電磁アクチュエータ6xは、ピッキング移動枠2に取り付けられた第2のコイル7xと、固定枠10に取り付けられるマグネット8x及びヨーク9xにより構成されている。またマグネット

8 x は片側に 2 極着磁がされており、片側解放のコの字型のヨーク 9 x に固定されている。第 1 の電磁アクチュエータ 6 y とマグネット 8 y とヨーク 9 y とがピッキング移動枠 2 を第 1 の方向であるピッキング方向 (Y 方向) に駆動する第 1 の駆動手段を構成し、第 2 の電磁アクチュエータ 6 x とマグネット 8 x とヨーク 9 x とがピッキング移動枠 2 を第 2 の方向であるヨーイング方向 (X 方向) に駆動する第 2 の駆動手段を構成している。

【0019】ピッキング移動枠 2 の -Z 方向には、像ぶれ補正用レンズ群 1 を第 2 の方向 (X 方向) に移動させるヨーイング移動枠 4 が取り付けられている。ヨーイング移動枠 4 の Z 方向には、先ほど述べたピッキング移動枠 2 をピッキング方向 (Y 方向) に摺動させるための 2 本のピッキングシャフト 3 a, 3 b の両端を固定する固定部 4 c, 4 d が設けられている。またヨーイング移動枠 4 は、軸受 4 a とその反対側にシャフト 5 b (図示せず) を設けることにより、2 本のヨーイングシャフト 5 a, 5 b を介して第 2 の方向であるヨーイング方向 (X 方向) に摺動可能な構成になっている。このヨーイングシャフト 5 a は、ヨーイング移動枠 4 の -Z 方向に設けられた固定枠 10 の固定部 10 c (図示せず) に固定される。またシャフト 5 b は、固定枠 10 に設けられた廻り止め 10 d により摺動自在である。

【0020】以上の構成によって、ピッキング移動枠 2 の第 1 のコイル 7 y に電流が流されると、マグネット 8 y とヨーク 9 y とにより第 1 の方向であるピッキング方向 (Y 方向) に沿った電磁力が発生する。これと同様に、ピッキング移動枠 2 の第 2 のコイル 7 x に電流が流されると、マグネット 8 x とヨーク 9 x とにより第 2 の方向であるヨーイング方向 (X 方向) に沿った電磁力が発生する。このように、2 つの電磁アクチュエータ 6 y, 6 x により、像ぶれ補正用レンズ群 1 は光軸 Z 方向にほぼ垂直な X, Y の 2 方向に駆動される。

【0021】次に位置検出手段について説明する。像ぶれ補正用レンズ群 1 を搭載したピッキング移動枠 2 の位置検出部 1 1 は、発光素子 1 2 (以下、LED とする)、スリット 1 3 及び PSD 基板 1 5 に取り付けられた 2 次元位置検出素子である 2 次元 PSD (Position Sensitive Light Detector / Position Sensitive Device) 1 4 により構成される。この位置検出部 1 1 は、X, Y 軸平面上のピッキング移動枠 2 の位置を 1 組の LED 1 2 と 2 次元 PSD 1 4 により検出するものである。LED 1 2 はピッキング移動枠 2 の背面側に取り付けられ、2 次元 PSD 1 4 はピッキング移動枠 2 の前面に対面する状態に配された PSD 基板 1 5 に固定されている。PSD 基板 1 5 は止めネジ 1 5 a により固定枠 1 0 の固定部 1 0 e に固定されている。LED 1 2 に位置合わせする状態でピッキング移動枠 2 にほぼ円形状をしたスリット 1 3 が貫通形成されており (図 2 参照)、LED 1 2 からの出射光はスリット 1 3 を通して 2 次元 PSD 1 4 の検出面に照射されるように構成されている。

LED 1 2 よりスリット 1 3 を通過した投射光は、2 次元 PSD 1 4 に入射され、LED 1 2 のスポット光をその入射した位置に対応した光電流出力を変換する。そして、その光電流出力を演算することにより、像ぶれ補正用レンズ群 1 の 2 次元位置座標を求めることができる。

【0022】次に、図 3、図 4 を用いて、2 次元 PSD 1 4 から出力される光電流出力値に基づいて 2 次元位置座標を演算し、出力する原理を説明する。第 1 の方向であるピッキング方向 (Y 方向) については、2 次元 PSD 1 4 から出力された 2 つの光電流出力 I y 1, I y 2 は、I-V 変換アンプ 2 0 y, 2 1 y によりそれぞれ電圧値 V y 1, V y 2 に変換され、この 2 つの電圧値は、差動アンプ部 2 2 y に入力される。差動アンプ部 2 2 y は、次式 (数 1) により、2 次元 PSD 1 4 の受光面上の Y 方向位置座標を演算し、出力する。

【0023】

【数 1】

$$y = \frac{L_y}{2} \cdot \frac{V_{y1} - V_{y2}}{V_{y1} + V_{y2}}$$

【0024】ただし、L y は 2 次元 PSD 1 4 の素子のピッキング方向 (Y 方向) の長さである。

【0025】同様に、第 2 の方向であるヨーイング方向 (X 方向) については、2 次元 PSD 1 4 から出力された 2 つの光電流出力 I x 1, I x 2 は、I-V 変換アンプ 2 0 x, 2 1 x によりそれぞれ電圧値 V x 1, V x 2 に変換され、この 2 つの電圧値は、差動アンプ部 2 2 x に入力される。差動アンプ部 2 2 x は、次式 (数 2) により、2 次元 PSD 1 4 の受光面上の X 方向位置座標を演算し、出力する。

【0026】

【数 2】

$$x = \frac{L_x}{2} \cdot \frac{V_{x1} - V_{x2}}{V_{x1} + V_{x2}}$$

【0027】ただし、L x は 2 次元 PSD 1 4 の素子のヨーイング方向 (X 方向) の長さである。

【0028】次に、図 2 に従って、外部の駆動回路 (図示せず) を接続するフレキシブルプリントケーブル 1 6 について説明する。ピッキング移動枠 2 の前面 2 e には、フレキシブルプリントケーブル 1 6 が像ぶれ補正用レンズ群 1 を囲むように取り付けられ、第 1 のコイル 7 y、第 2 のコイル 7 x 及び LED 1 2 と電気的に接続され、1 6 d 部にてほぼ直角に折り曲げられた後、外部の駆動回路と接続される構成となっている。LED 1 2 はピッキング移動枠 2 の背面側に取り付けられているが、ピッキング移動枠 2 には 2 つの挿通孔 2 c, 2 d が貫通形成されており、LED 1 2 の 2 本の端子 1 2 a, 1 2 b が挿通孔 2 c, 2 d に通されて前面側に突出されている。すなわち、フレキシブルプリントケーブル 1 6 が固定されたピッキング移動枠 2 の前面 2 e において、LE

9  
D 1 2 の 2 本の端子 1 2 a, 1 2 b、第 1 のコイル 7 y、第 2 のコイル 7 x の合計 6 本の端子を、それぞれ同一面に設けられたランド部 1 6 a, 1 6 b, 1 6 c にて半田付けしている。以上これらの構成部品により、像ぶれ補正用のシフトユニット 1 7 を構成している。

【0029】このように構成された実施の形態 1 の像ぶれ補正装置について、図 5 を参照しつつその動作を以下に述べる。

【0030】像ぶれ補正装置を内蔵したビデオカメラに作用した手振れは、90° に配置された 2 個の角速度センサ 1 8 により検出される。角速度センサ 1 8 により得られた出力は時間積分される。そしてカメラのぶれ角度に変換され、像ぶれ補正用レンズ群 1 の目標位置情報に変換される。この目標位置情報に応じて像ぶれ補正用レンズ群 1 を移動させるために、サーボ駆動回路 1 9 は、目標位置情報と現在の像ぶれ補正用レンズ群 1 の位置情報との差を演算し、電磁アクチュエータ 6 y, 6 x に信号を伝送する。電磁アクチュエータ 6 y, 6 x は、この信号に基づいて像ぶれ補正用レンズ群 1 を駆動する。ピッキング方向 Y の駆動については、サーボ駆動回路 1 9 から指令を受けた電磁アクチュエータ 6 y は、フレキシブルプリントケーブル 1 6 を通して第 1 のコイル 7 y に電流が流れると、第 1 の方向であるピッキング方向 (Y 方向) に力が働き、ピッキング移動枠 2 をピッキング方向 (Y 方向) に駆動する。また、第 2 の方向であるヨーイング方向 (X 方向) の駆動については、サーボ駆動回路 1 9 から指令を受けた電磁アクチュエータ 6 x は、フレキシブルプリントケーブル 1 6 を通して第 2 のコイル 7 x に電流が流れると、ヨーイング方向 (X 方向) に力が働き、ヨーイング移動枠 4 とともにピッキング移動枠 2 をヨーイング方向 (X 方向) に駆動する。よって、像ぶれ補正用レンズ群 1 をピッキング移動枠 2 ならびにヨーイング移動枠 4 により、光軸と直交する 2 次元面内において任意に動かすことが可能となるため、手振れにより発生した像ぶれを補正することが可能となる。

【0031】以上のように本実施の形態 1 によれば、2 次元駆動装置及びそれを用いた像ぶれ補正装置において、2 次元方向に沿って移動対象を移動させるメカニズムの位置検出手段における位置検出素子として 2 次元 PSD (2 次元位置検出素子) を用いたことにより、位置検出素子としては、従来技術の場合に 2 つであったところを 1 つへ削減できるため、部品点数を削減して像ぶれ補正装置の小型化を図ることができる。

【0032】また、ピッキング移動枠に設けられた第 1 のコイル、第 2 のコイル及び LED と外部の駆動回路の接続に用いるフレキシブルプリントケーブルのパターンの本数を従来の 8 本から 6 本へ削減できるため、幅が狭くなることによりフレキシブルプリントケーブルの剛性が弱くなり、アクチュエータの制御特性へ悪影響を及ぼす負荷が少なくなる。さらには、ピッキング移動枠の平

面上にフレキシブルプリントケーブルを配置し、その同一平面上にて第 1 のコイル、第 2 のコイル及び LED のすべての半田付けが可能となるため、生産における作業の効率化を図ることができる。

【0033】(実施の形態 2) 次に、この発明の第 2 の実施の形態について、図 6 ~ 図 10 を用いて説明する。図 6 は 2 次元 PSD 上の位置と理想の光電流出力値との関係を示す図、図 7 は 2 次元 PSD 上の位置と理想の位置検出精度との関係を示す図、図 8 は 2 次元 PSD 上の位置と光電流出力値のばらつきとの関係を示す図、図 9 は 2 次元 PSD 上の位置と精度が悪化したときの位置検出精度との関係を示す図、図 10 は本実施の形態 2 において 2 次元 PSD から出力される光出力電流値に基づいて 2 次元位置を演算し出力するための演算回路の一例を示すブロック回路図である。なお、これまで説明したものについては同一の番号を付し、その説明を省略する。また、本実施の形態 2 のシフトユニット 1 7 は、実施の形態 1 にて説明したものと同一である。

【0034】2 次元 PSD 1 4 の位置検出精度について説明する。図 6 に示すように、ピッキング方向 (Y 方向) の光電流出力 I y 1 は、2 次元 PSD 1 4 上の位置に対して理想的にはほぼ直線状に出力が変化する。同様にもう一方の光電流出力 I y 2 は、2 次元 PSD 1 4 上の位置に対して傾きが逆となるように、理想的にはほぼ直線状に変化する。したがって検出範囲内においては、常に出力が安定しているので、図 7 に示すような高精度な位置検出精度を得ることができる。また、ヨーイング方向 (X 方向) についても同様であり、光電流出力 I x 1, I x 2 は、検出範囲内においてほぼ直線状に出力が変化するため、検出範囲内においては高精度な位置検出精度を得ることができる。

【0035】しかしながら実際には、2 次元 PSD 1 4 の電気中心 (O) から離れるに従ってリニアリティが損なわれ、図 8 (a) で破線で示すように、光電流出力 I の傾きが緩くなるため、光電流出力が弱くなる。その結果として、図 9 の破線で示すように、検出範囲の両端では位置検出精度が極端に悪化するという性質がある。また図 8 (b) で実線および破線で示すように、2 次元 PSD 1 4 では、X 方向と Y 方向で光電流出力の差があるため、X 方向と Y 方向との位置検出精度に差が生じ、シフトユニット 1 7 は十分な位置検出を行うことができなくなるという問題がある。

【0036】<従来技術について>ピッキング方向 (Y 方向) の 1 方向についてのみ考える。図 6 をみると、破線で示すように、光電流出力 I y 1, I y 2 は、電気中心 (O) において互いに等しい。そして、プラスの方向であれ、マイナスの方向であれ、電気中心 (O) から離れるに従って一方が増加するにつれて他方が減少している。しかし、図 6 の理想的なリニアリティをもっている場合には、光電流出力の総和 ( $I_{y1} + I_{y2}$ ) は一定

に保たれている。

【0037】リニアリティが損なわれている図8(a)をみると、ピッチング方向(Y方向)での光電流出力の和( $I_{y1} + I_{y2}$ )は電気中心(O)から離れるに従って減少するが、電気中心(O)においてはそれぞれの和はリニアリティのあるときの和とほとんど同じになっている。したがって、電気中心(O)のときの光電流出力の和( $I_{y1}(O) + I_{y2}(O)$ ) =  $a(O)$ を一時記憶しておく、実測での任意のスポット位置での光電流出力の和  $a = I_{y1} + I_{y2}$  が電気中心(O)のときの和  $a(O)$  と一致するように制御すればよい。

【0038】そこで従来の1次元PSDを用いたシステムにおいては、次のような制御方式を用いていた。この従来技術の場合の1方向のみの検出の処理について、図10の上半分のピッチング方向のブロック部分を代用して説明すると、次のようにいいうことができる。ただし、ここでは、符号の14を1次元PSDと見なす必要がある。また、演算部24、記憶部25、差分処理部26は無関係であり、加算アンプ部23yの出力端が駆動アンプ部27の入力端に直接に接続されているものとする。1次元PSDの光電流出力  $I_{y1}, I_{y2}$  は、それぞれ  $I-V$  変換アンプ  $20y, 21y$  によって電圧値  $V_{y1}, V_{y2}$  に変換される。この変換された電圧値は、加算アンプ部  $23y$  により加算される。LED12からの投射光を1次元PSDで受光するが、加算アンプ部  $23y$  の動作は、その受光量和を求めることがある。そして、その電圧値としての出力の和  $A$  が常に一定となるよう ( $\text{つまり電気中心}(O)$  での電圧値の和  $A(O)$  と等しくなるように)、LED12を発光させる駆動アンプ部27がフィードバック制御を行いながら、LED12に駆動電流を流して発光させていく。もう一方のヨーイング方向においても同様のフィードバック制御が行われる。ピッチング方向でのフィードバック制御とヨーイング方向でのフィードバック制御とは互いに独立した状態で行われる。

【0039】<本発明の実施の形態2について>ここで、本発明の実施の形態2におけるように2次元PSD14を用いる場合には、発光素子であるLED12が一つであり、さらには先ほど述べたように2次元PSD14のピッチング方向(Y方向)およびヨーイング方向(X方向)の光電流出力にばらつきがあるときには、ピッチング方向(Y方向)で光電流出力の和( $I_{y1} + I_{y2}$ )が一定になるようにフィードバック制御を行うと、他方のヨーイング方向(X方向)での位置検出精度がさらに悪化し、また逆に、ヨーイング方向(X方向)で光電流出力の和( $I_{x1} + I_{x2}$ )が一定になるようにフィードバック制御を行うと、他方のピッチング方向(Y方向)での位置検出精度がさらに悪化してしまうといった問題がある。

【0040】そこで本実施の形態2においては、2次元

PSDの製造公差によるばらつきの影響を最小限に抑え、ピッチング方向及びヨーイング方向のどちらとも、優れた位置検出精度を実現しようとするものである。

【0041】図10に示すように、2次元PSD14に、そのピッチング方向(Y方向)での2つの光電流出力  $I_{y1}, I_{y2}$  を個別に電圧値  $V_{y1}, V_{y2}$  に変換する  $I-V$  変換アンプ  $20y, 21y$  が接続されているとともに、そのヨーイング方向(X方向)での2つの光電流出力  $I_{x1}, I_{x2}$  を個別に電圧値  $V_{x1}, V_{x2}$  に変換する  $I-V$  変換アンプ  $20x, 21x$  が接続されている。ピッチング方向(Y方向)の  $I-V$  変換アンプ  $20y, 21y$  の各出力端が差動アンプ部  $22y$  に入力接続され、差動アンプ部  $22y$  から第1のコイル  $7y$  を駆動制御するための信号  $y$  が outputされるようになっている。また、ヨーイング方向(X方向)の  $I-V$  変換アンプ  $20x, 21x$  の各出力端が差動アンプ部  $22x$  に入力接続され、差動アンプ部  $22x$  から第2のコイル  $7x$  を駆動制御するための信号  $x$  が outputされるようになっている。

【0042】そして、ピッチング方向(Y方向)の  $I-V$  変換アンプ  $20y, 21y$  の各々から出力される電圧値  $V_{y1}, V_{y2}$  を加算して電圧値の和  $A = V_{y1} + V_{y2}$  を出力する加算アンプ部  $23y$  と、ヨーイング方向(X方向)の  $I-V$  変換アンプ  $20x, 21x$  の各々から出力される電圧値  $V_{x1}, V_{x2}$  を加算して電圧値の和  $B = V_{x1} + V_{x2}$  を出力する加算アンプ部  $23x$  と、加算アンプ部  $23y$  の出力である電圧値の和  $A = V_{y1} + V_{y2}$  と加算アンプ部  $23x$  の出力である電圧値の和  $B = V_{x1} + V_{x2}$  を加算して、 $G = A + B$  で示される総和  $G$  を出力する演算部24と、像ぶれ補正装置の電源を投入したときに生成されるライトイネーブル信号WEによって、電源投入時のすなわち電気中心(O)での総和  $G$  を参照値  $G(O)$  として記憶する記憶部25と、実測での任意のスポット位置での前記電圧値の総和  $G$  と記憶部25からリードイネーブル信号REによって読み出される電気中心(O)での総和である参照値  $G(O)$  との差分を演算して差分情報  $D = G - G(O)$  を出力する差分処理部26と、差分処理部26からの差分情報Dに基づいてLED12に対する駆動電流を制御する状態でLED12を駆動する駆動アンプ部27とを備えている。

【0043】前述の電気中心(O)におけるピッチング方向(Y方向)の電圧値の和を  $A(O)$  、ヨーイング方向(X方向)の電圧値の和を  $B(O)$  とすると、記憶部25に記憶される参照値  $G(O)$  は、

【0044】

$$【数3】 \quad G(O) = A(O) + B(O)$$

となる。

【0045】この参照値  $G(O)$  の値は、電気中心(O)でのリニアリティが損なわれていないことから、

正規の基準値としてよいものである。その正規の基準値である参照値G(O)に任意のスポット位置での電圧値総和Gが一致するようにLED12を駆動するのである。

【0046】次に、上記のように構成された実施の形態2の像ぶれ補正装置の動作を説明する。

【0047】像ぶれ補正装置の電源を投入したときにおいて、2次元PSD14の状態は電気中心(O)となっているが、演算部24はこの電気中心(O)での電圧値の和A(O)と電圧値の和B(O)とを、前記の数式(数3)に従って加算して参照値G(O)=A(O)+B(O)を算出し、記憶部25はその参照値G(O)を記憶する。

【0048】そして、像ぶれ補正装置の実動作において、演算部24は、任意のスポット位置での電圧値の和Aと電圧値の和Bとを入力し、

【0049】

$$【数4】 \quad G = A + B$$

に従って加算して電圧値総和Gを算出する。差分処理部26は、演算部24からの電圧値総和Gと記憶部25からの参照値G(O)との差分を演算して差分情報D=G-G(O)を出力する。駆動アンプ部27は、差分情報Dに基づいてLED12に対する駆動電流を制御する。

【0050】以上のようにして、2次元PSD14のピッキング方向(Y方向)およびヨーイング方向(X方向)の任意のスポット位置での受光量総和すなわち電圧値総和Gを基準の参照値G(O)と一致するようにLED12を駆動することにより、2次元PSD14のピッキング方向(Y方向)およびヨーイング方向(X方向)の素子のばらつきを最小限に抑えることができる。その結果として、差動アンプ部22y, 22xの位置検出精度は極めて良好なものとなり、高精度なシフトユニット17を実現することができる。

【0051】以上のように本実施の形態2によれば、2次元駆動装置及びそれを用いた像ぶれ補正装置において、2次元方向に沿って移動対象を移動させるメカニズムの位置検出素子として2次元PSD(2次元位置検出素子)を用いたことにより、位置検出素子と発光素子からなる位置検出手段としては、従来技術の場合に2つであったところを1つへ削減できるため、部品点数を削減して像ぶれ補正装置の小型化を図ることができる。

【0052】さらには、簡易な構成を用いて制御方式を改善することにより、製造公差のために2次元PSDにおいてピッキング方向(Y方向)とヨーイング方向(X方向)の2方向で素子のばらつきがあつても、ピッキング方向及びヨーイングの両方向について2次元PSDの位置検出精度を高精度なものにすることができる。

【0053】(実施の形態3) 次に、この発明の実施の形態3について、図8、図11を用いて説明する。図11は実施の形態3において2次元PSDから出力される

光出力電流値に基づいて2次元位置を演算し出力するための演算回路の一例を示すブロック回路図である。なお、これまで説明したものについては同一の番号を付し、その説明を省略する。また本実施の形態3のシフトユニット17は、実施の形態1にて説明したものと同一である。

【0054】2次元PSD14の光電流出力については、そのピッキング方向(Y方向)の光電流出力の和(Iy1+Iy2)とヨーイング方向(X方向)の光電流出力の和(Ix1+Ix2)とが互いに等しいのが理想的であるが、2次元PSD14の製造公差等の影響により、同一となりにくいことがある。そして、その光電流出力の和が小さい方向においては、大きい方向におけるのと比べて外乱等の影響を受けやすくなるため、その位置検出精度が悪化するという問題がある。

【0055】そこで本実施の形態3においては、その素子のばらつきの影響を最小限に抑え、ピッキング方向及びヨーイング方向のどちらにおいても、高精度な位置検出精度を実現しようとするものである。

【0056】図8(b)の場合には、ピッキング方向(Y方向)の光電流出力の和(Iy1+Iy2)に対して、ヨーイング方向(X方向)の光電流出力の和(Ix1+Ix2)が小さくなっている。この場合には、ピッキング方向(Y方向)の加算アンプ部23yから出力される電圧値の和A=Vy1+Vy2に対して、ヨーイング方向(X方向)の加算アンプ部23xから出力される電圧値の和B=Vx1+Vx2の方が小さくなっている。そして、2次元PSD14の製造の段階であらかじめこのような特性となっていることが分かっているとする。

【0057】このような場合に、製造時のテスト等で電源投入時に必ず現出されるところの電気中心(O)での電圧値の和A(O)とB(O)とを求めて、両者の比率を補正係数kBとして、

【0058】

$$【数5】 \quad k_B = A(O) / B(O)$$

によってあらかじめ求めておく。A(O) > B(O)ゆえに、kB > 1である。この補正係数kBの値は、2次元PSD14の製造過程で既知の値であるため、記憶部25にその補正係数kBの値をデフォルト値として記憶しておく。

【0059】演算部24は、ピッキング方向(Y方向)の加算アンプ部23yの出力である電圧値の和Aと、ヨーイング方向(X方向)の加算アンプ部23xの出力である電圧値の和Bとを入力して、値が小さい方の電圧値の和Bに補正係数kBを掛けて変換してB'=kB·Bとしたうえで、

【0060】

$$【数6】 \quad G = A + B'$$

50 の演算を実行するものである。

【0061】次に、上記のように構成された実施の形態3の図11に示す像ぶれ補正装置の動作を説明する。

【0062】像ぶれ補正装置の電源を投入したときにおいて、2次元PSD14の状態は電気中心(O)となっているが、演算部24は、この電気中心(O)での電圧値の和A(O)と電圧値の和B(O)を入力し、電圧値の和B(O)について、

【0063】

$$【数7】 \quad B' (O) \leftarrow k_B \cdot B (O)$$

の変換を行ったうえで、

【0064】

$$【数8】 \quad G (O) = A (O) + B' (O)$$

の演算を実行する。記憶部25は、その参照値G(O)を記憶する。

【0065】そして、像ぶれ補正装置の実動作において、演算部24は、任意のスポット位置での電圧値の和Aと電圧値の和Bを入力し、電圧値の和Bについて、

【0066】

$$【数9】 \quad B' \leftarrow k_B \cdot B$$

の変換を行ったうえで、

【0067】

$$【数10】 \quad G = A + B'$$

の演算を実行する。あとは、実施の形態2の場合と同様である。すなわち、差分処理部26は、演算部24からの電圧値総和Gと記憶部25からの参照値G(O)との差分を演算して差分情報D=G-G(O)を出力する。駆動アンプ部27は、差分情報Dに基づいてLED12に対する駆動電流を制御する。

【0068】上記の数式(数9)と(数10)をまとめると、

【0069】

$$【数11】 \quad G = A + k_B \cdot B$$

である。さらには、(数5)を参照して、

【0070】

【数12】

$$G = A + \frac{A (O)}{B (O)} \cdot B$$

【0071】ということである。この数式(数12)において、A=A(O)、B=B(O)を代入すると、

【0072】

$$【数13】 \quad G = 2 \times A (O) = G (O)$$

となり、任意のスポット位置での電圧値総和Gは、常に、値の大きい方の電気中心(O)での電圧値の和A(O)を基準として、その2倍に固定的に保たれるということにはかならない。

【0073】以上のように、ヨーイング方向(X方向)の感度が所定値より低くなつた状態で2次元PSD14が製造されているときには、実動作において、電圧値の和Bに対して補正係数k\_Bを乗算するk\_B倍(>1)の補正を行つてゐるのである。そして、このような補正を

行つたうえでLED12を駆動することにより、特に光電流出力の小さいヨーイング方向(X方向)での光量ファードバック量を大きくすることができ、その結果として、光電流出力の小さいヨーイング方向(X方向)での素子に対する外乱の影響を最小限に抑えることが可能となるため、差動アンプ部22y, 22xの位置検出精度は極めて良好なものとなり、高精度なシフトユニット17を実現することができる。

【0074】上記の説明は、ヨーイング方向(X方向)の感度がピッチング方向(Y方向)より低い場合のものであったが、逆の、ピッチング方向(Y方向)の感度がヨーイング方向(X方向)より低いときもあり得ることで、その場合には、次のようになる。

【0075】すなわち、ヨーイング方向(X方向)の加算アンプ部23xから出力される電圧値の和B=Vx1+Vx2に対して、ピッチング方向(Y方向)の加算アンプ部23yから出力される電圧値の和A=Vy1+Vy2の方が小さくなっているということが、2次元PSD14の製造の段階であらかじめ分かっているとする。

【0076】この場合に、電気中心(O)での電圧値の和A(O)とB(O)とを求めて、両者の比率を補正係数k\_Aとして、

【0077】

$$【数14】 \quad k_A = B (O) / A (O)$$

によってあらかじめ求めておく。B(O) > A(O)ゆえに、k\_A > 1である。この補正係数k\_Aの値は、2次元PSD14の製造過程で既知の値であるため、記憶部25にその補正係数k\_Aの値をデフォルト値として記憶しておく。

【0078】演算部24は、ピッチング方向(Y方向)の加算アンプ部23yの出力である電圧値の和Aと、ヨーイング方向(X方向)の加算アンプ部23xの出力である電圧値の和Bとを入力して、値が小さい方の電圧値の和Aに補正係数k\_Aを掛けて変換してA'=k\_A · Aとしたうえで、の変換を行つたうえで、

【0079】

$$【数15】 \quad G = A' + B$$

の演算を実行するものである。

【0080】補正係数k\_Aに基づく場合の動作を次に説明する。

【0081】像ぶれ補正装置の電源を投入したときにおいて、2次元PSD14の状態は電気中心(O)となっているが、演算部24は、この電気中心(O)での電圧値の和A(O)と電圧値の和B(O)を入力し、電圧値の和A(O)について、

【0082】

$$【数16】 \quad A' (O) \leftarrow k_A \cdot A (O)$$

の変換を行つたうえで、

【0083】

$$【数17】 \quad G (O) = A' (O) + B (O)$$

の演算を実行する。記憶部25は、その参照値G(O)を記憶する。

【0084】そして、像ぶれ補正装置は、実動作において、演算部24は、任意のスポット位置での電圧値の和Aと電圧値の和Bを入力し、電圧値の和Aについて、

【0085】

$$【数18】 \quad A' \leftarrow k_A \cdot A$$

の変換を行ったうえで、

【0086】

$$【数19】 \quad G = A' + B$$

の演算を実行する。あとは、実施の形態2の場合と同様である。すなわち、差分処理部26は、演算部24からの電圧値総和Gと記憶部25からの参照値G(O)との差分を演算して差分情報D=G-G(O)を出力する。駆動アンプ部27は、差分情報Dに基づいてLED12に対する駆動電流を制御する。

【0087】上記の数式(数18)と(数19)をまとめると、

【0088】

$$【数20】 \quad G = k_A \cdot A + B$$

である。さらには、(数14)を参照して、

【0089】

【数21】

$$G = \frac{B(O)}{A(O)} \cdot A + B$$

【0090】ということである。この数式(数21)において、A=A(O)、B=B(O)を代入すると、

【0091】

$$【数22】 \quad G = 2 \times B(O) = G(O)$$

となり、任意のスポット位置での電圧値総和Gは、常に、値の大きい方の電気中心(O)での電圧値の和B(O)を基準として、その2倍に固定的に保たれるということにほかならない。

【0092】以上のように、ピッチング方向(Y方向)の感度が所定値より低くなった状態で2次元PSD14が製造されているときには、実動作において、電圧値の和Aに対して補正係数kAを乗算するkA倍(>1)の補正を行っているのである。そして、このような補正を行ったうえでLED12を駆動することにより、特に光電流出力の小さいピッティング方向(Y方向)での光量ファイードバック量を大きくすることができ、その結果として、光電流出力の小さいピッティング方向(Y方向)での素子に対する外乱の影響を最小限に抑えることが可能となるため、差動アンプ部22y, 22xの位置検出精度は極めて良好なものとなり、高精度なシフトユニット17を実現することができる。

【0093】以上のように本実施の形態3によれば、2次元駆動装置及びそれを用いた像ぶれ補正装置において、2次元方向に沿って移動対象を移動させるメカニズムの位置検出素子として2次元PSD(2次元位置検出

素子)を用いたことにより、位置検出素子と発光素子からなる位置検出手段としては、従来技術の場合に2つであったところを1つへ削減できるため、部品点数を削減して像ぶれ補正装置の小型化を図ることができる。

【0094】さらには、簡易な構成を用いて制御方式を改善することにより、製造公差のために2次元PSDにおいてピッティング方向(Y方向)とヨーイング方向(X方向)の2方向で素子のばらつきがによる出力差があつても、ピッティング方向及びヨーイングの両方向について、2次元PSDの位置検出精度を高精度なものにすることができる。

【0095】(実施の形態4) 次に、この発明の実施の形態4について、図12～図14を用いて説明する。図12はLEDの取り付けばらつき、スリットの加工ばらつきの状態を示す図、図13はLEDの取り付けばらつき、スリットの加工ばらつきによる2次元PSD素子上でのLEDのスポット形状の概念図、図14は2次元PSDから出力される光電流出力値に基づいて2次元位置を演算し出力するための演算回路の一例を示すブロック

10 回路図である。なお、これまで説明したものについては同一の番号を付し、その説明を省略する。また本実施の形態4のシフトユニット17は、実施の形態1にて説明したものと同一である。

【0096】2次元PSD14の光電流出力は、発光素子であるLED12との相対位置関係、あるいはスリット13の加工精度により影響を受けやすく、ピッティング方向(Y方向)の光電流出力の和(Iy1+Iy2)とヨーイング方向(X方向)の光電流出力の和(Ix1+Ix2)とは、互いに等しい状態とはなりにくい。具体的には、図12(a)に示すような2次元PSD14に対するLED12の傾き、図12(b)に示すようなスリット13の傾きなどによる影響が大きいのである。

そして、その光電流出力の和が小さい方向においては、大きい方向におけるのと比べて外乱等の影響を受けやすくなるため、その位置検出精度が悪化するという問題がある。

【0097】そこで本実施の形態4においては、その取り付け及び加工精度ばらつき等の影響を最小限に抑え、ピッティング方向及びヨーイング方向のどちらにおいても、高精度な位置検出精度を実現しようとするものである。

【0098】図13に示す一例のように、スポット光がほぼ梢円形状となり、その長軸の方向がヨーイング方向(X方向)に沿っていて、ヨーイング方向(X方向)での単位面積当たりの光量が減少する結果として、ピッティング方向(Y方向)に対してヨーイング方向(X方向)の光電流出力の和が小さくなる場合について説明する。

【0099】ピッティング方向(Y方向)の光電流出力の和(Iy1+Iy2)に対して、ヨーイング方向(X方向)の光電流出力の和(Ix1+Ix2)が小さくなっ

ている場合には、ピッキング方向（Y方向）の加算アンプ部23yから出力される電圧値の和A=V<sub>y1</sub>+V<sub>y2</sub>に対して、ヨーイング方向（X方向）の加算アンプ部23xから出力される電圧値の和B=V<sub>x1</sub>+V<sub>x2</sub>の方が小さくなる。すなわち、A>Bである。

【0100】比較判定部28は、ピッキング方向（Y方向）の加算アンプ部23yの出力である電圧値の和Aと、ヨーイング方向（X方向）の加算アンプ部23xの出力である電圧値の和Bとを入力して、A>Bのときは判定結果Eとして「00」を出力し、A<Bのときは判定結果Eとして「01」を出力し、A=Bのときは判定結果Eとして「10」を出力する。

【0101】補正係数発生部29は、判定結果Eとして「00」（つまりA>B）を入力したときは、補正係数k<sub>A</sub>，k<sub>B</sub>として、

【0102】

$$[数23] \quad k_A = 1$$

$$k_B = A/B$$

を生成し、判定結果Eとして「01」（つまりA<B）を入力したときは、補正係数k<sub>A</sub>，k<sub>B</sub>として、

【0103】

$$[数24] \quad k_A = B/A$$

$$k_B = 1$$

を生成し、判定結果Eとして「10」（つまりA=B）を入力したときは、補正係数k<sub>A</sub>，k<sub>B</sub>として、

【0104】

$$[数25] \quad k_A = 1$$

$$k_B = 1$$

を生成し、それぞれ演算部24と記憶部25に送出する。記憶部25は、入力した補正係数k<sub>A</sub>，k<sub>B</sub>を記憶する。

【0105】演算部24は、ピッキング方向（Y方向）の加算アンプ部23yの出力である電圧値の和Aと、ヨーイング方向（X方向）の加算アンプ部23xの出力である電圧値の和Bとを入力して、さらに、記憶部25から補正係数k<sub>A</sub>，k<sub>B</sub>を読み出し、

【0106】

$$[数26] \quad A' \leftarrow k_A \cdot A$$

$$B' \leftarrow k_B \cdot B$$

の変換を行ったうえで、

【0107】

$$[数27] \quad G = A' + B'$$

の演算を実行するものである。

【0108】まとめると、

【0109】

$$[数28] \quad G = k_A \cdot A + k_B \cdot B$$

である。

【0110】本実施の形態4においては、以上のような比較判定部28と補正係数発生部29と演算部24と記憶部25を備え、さらに差分処理部26を備えた構成と

なっている。

【0111】次に、上記のように構成された実施の形態4の図14の像ぶれ補正装置の動作を説明する。

【0112】像ぶれ補正装置の電源を投入したときにおいて、2次元PSD14の状態は電気中心（O）となっているが、比較判定部28は、この電気中心（O）での電圧値の和A（O）と電圧値の和B（O）を入力し、上記の条件に従って判定結果Eを補正係数発生部29に送出する。すなわち、

10 A（O）>B（O）のとき、E='00'

A（O）<B（O）のとき、E='01'

A（O）=B（O）のとき、E='10'

を出力する。

【0113】補正係数発生部29は、判定結果Eとして「00」（つまりA（O）>B（O））を入力したときは、補正係数k<sub>A</sub>，k<sub>B</sub>として、

【0114】

$$[数29] \quad k_A = 1$$

$$k_B = A(O) / B(O)$$

20 を生成し、判定結果Eとして「01」（つまりA（O）<B（O））を入力したときは、補正係数k<sub>A</sub>，k<sub>B</sub>として、

【0115】

$$[数30] \quad k_A = B(O) / A(O)$$

$$k_B = 1$$

を生成し、判定結果Eとして「10」（つまりA（O）=B（O））を入力したときは、補正係数k<sub>A</sub>，k<sub>B</sub>として、

【0116】

$$[数31] \quad k_A = 1$$

$$k_B = 1$$

を生成し、それぞれ演算部24と記憶部25に送出する。記憶部25は、入力した補正係数k<sub>A</sub>，k<sub>B</sub>を記憶する。いずれにしても、k<sub>A</sub>≥1，k<sub>B</sub>≥1である。

【0117】演算部24は、この電気中心（O）での電圧値の和A（O）と電圧値の和B（O）を入力し、それぞれについて、

【0118】

$$[数32] \quad A' (O) \leftarrow k_A \cdot A(O)$$

40 B' (O) \leftarrow k\_B \cdot B(O)

の変換を行ったうえで、

【0119】

$$[数33] \quad G(O) = A'(O) + B'(O)$$

の演算を実行する。記憶部25は、その参照値G（O）を記憶する。

【0120】そして、像ぶれ補正装置は、実動作において、演算部24は、電圧値の和Aと電圧値の和Bを入力し、また、記憶部25から補正係数k<sub>A</sub>，k<sub>B</sub>を読み出したうえで、電圧値の和A，Bのそれぞれについて

50 【0121】

21

$$【数34】 \quad A' \leftarrow k_A \cdot A$$

$$B' \leftarrow k_B \cdot B$$

の変換を行ったうえで、

【0122】

$$【数35】 \quad G = A' + B'$$

の演算を実行する。あとは、実施の形態2の場合と同様である。すなわち、差分処理部26は、演算部24からの電圧値総和Gと記憶部25からの参照値G(O)との差分を演算して差分情報D=G-G(O)を出力する。駆動アンプ部27は、差分情報Dに基づいてLED12に対する駆動電流を制御する。

【0123】以上のように、電圧値の和A、Bに対して補正係数k<sub>A</sub>、k<sub>B</sub>に基づいた補正を行ったうえでLED12を駆動することにより、特に光電流出力の小さい方向での光量フィードバック量を大きくすることができます。その結果として、LED12の取り付け誤差、スリット13の加工誤差等により生じた2次元PSD14において光電流出力の小さい方向の素子に対する外乱の影響を最小限に抑えることが可能となるため、差動アンプ部22y、22xの位置検出精度は極めて良好なものとなり、高精度なシフトユニット17を実現することができる。

【0124】以上のように本実施の形態4によれば、2次元駆動装置及びそれを用いた像ぶれ補正装置において、2次元方向に沿って移動対象を移動させるメカニズムの位置検出素子として2次元PSD(2次元位置検出素子)を用いたことにより、位置検出素子と発光素子からなる位置検出手段としては、従来技術の場合に2つであったところを1つへ削減できるため、部品点数を削減して像ぶれ補正装置の小型化ができる。

【0125】さらには、簡易な構成を用いて制御方式を改善することにより、LEDの取り付け精度やスリットの加工精度ばらつき等に起因する出力差があつても、ピッキング方向及びヨーイングの両方向について、2次元PSDの位置検出精度を高精度なものにすることができます。

【0126】(実施の形態5) 次に、この発明の実施の形態5について、図15、図16を用いて説明する。図15は2次元PSD上の位置とオフセット量及び光電流出力値との関係を示す図、図16は2次元PSDから出力される光出力電流値に基づいて2次元位置を演算し出力するための演算回路の一例を示すブロック回路図である。なお、これまで説明したものについては同一の番号を付し、その説明を省略する。また、本実施の形態5のシフトユニット17は、実施の形態1にて説明したものと同一である。

【0127】2次元PSD14の位置検出精度は、その電気中心(O)を中心にして一定の検出範囲にて測定する場合が最も高精度な検出精度を得られる。しかしながらシフトユニット17においては、図1に示したように

22

2次元PSD14をPSD基板15に取り付けること、さらにはPSD基板15を固定枠10に取り付けることにより、取り付け誤差が発生するため、図15に示すように、2次元PSD14の電気中心とLED12を搭載した像ぶれ補正用レンズ群1の動作範囲の中心とは必ずしも一致しないことから、ある一定のオフセット量が発生することになる。このオフセット量が大きい場合には、2次元PSD上の片側では、より電気中心より離れた位置にて検出する状態となってしまうため、光電流出力が小さくなり、その位置検出精度も悪化するという問題がある。

【0128】そこで本実施の形態5においては、そのオフセット量の影響を最小限に抑え、高精度な位置検出精度を実現しようとするものである。

【0129】図15がヨーイング方向(X方向)でのオフセットを表しているとする。そのオフセット量をDとする。オフセット量Dは、その点での光電流出力の差d=(Ix1-Ix2)に比例する。この光電流出力の差dは、差動アンプ部22xから得ることができる。オフセット量Dが増加するにつれて、光電流出力の和(Ix1+Ix2)は減少する傾向がある。すなわち、光電流出力の和に対してはオフセット量Dは反比例的な関係にある。

【0130】そこで、補正係数h<sub>B</sub>を考えるときに、

【0131】

$$【数36】 \quad h_B = d / D$$

とする。電気中心(O)に近く、Dがゼロに近いときは、h<sub>B</sub>≈1である。そこで、D=0のときに、h<sub>B</sub>=1と定める。一般的には、h<sub>B</sub>≥1となる。

【0132】同様に、ピッキング方向(Y方向)でのオフセット量Cについて考えると、図示はしていないが、オフセット量Cは、その点での光電流出力の差c=(Iy1-Iy2)に比例する。この光電流出力の差cは、差動アンプ部22yから得ることができる。オフセット量Cが増加するにつれて、光電流出力の和(Iy1+Iy2)は減少する傾向がある。すなわち、光電流出力の和に対してはオフセット量Cは反比例的な関係にある。そこで、補正係数h<sub>A</sub>を考えるときに、

【0133】

$$【数37】 \quad h_A = c / C$$

とする。電気中心(O)に近く、Dがゼロに近いときは、h<sub>A</sub>≈1である。そこで、C=0のときに、h<sub>A</sub>=1と定める。一般的には、h<sub>A</sub>≥1となる。

【0134】比較判定部30は、ピッキング方向(Y方向)の差動アンプ部22yの出力である電圧値の差Mと、ヨーイング方向(X方向)の差動アンプ部22xの出力である電圧値の差Nとを入力して、M=0のときは判定結果Fとして「00」を出力し、M≠0のときは判定結果Fとして「01」を出力し、N=0のときは判定結果Fとして「10」を出力し、N≠0のときは判定結果Fとして「11」を出力する。

50 【0135】比較判定部30は、ピッキング方向(Y方向)の差動アンプ部22yの出力である電圧値の差Mと、ヨーイング方向(X方向)の差動アンプ部22xの出力である電圧値の差Nとを入力して、M=0のときは判定結果Fとして「00」を出力し、M≠0のときは判定結果Fとして「01」を出力し、N=0のときは判定結果Fとして「10」を出力し、N≠0のときは判定結果Fとして「11」を出力する。

果Fとして「11」を出力する。

【0135】補正係数発生部31は、判定結果Fとして「00」(つまりM=0)を入力したときは、補正係数 $h_A$ として、

【0136】

$$[数38] \quad h_A = 1$$

を生成し、判定結果Fとして「01」(つまりM≠0)を入力したときは、補正係数 $h_A$ として、

【0137】

$$[数39] \quad h_A = \alpha / M$$

を生成する。ここで、 $\alpha$ は所定の比例定数であり、この $\alpha$ はあらかじめの試験によって求めておくものである。

【0138】また、補正係数発生部31は、判定結果Fとして「10」(つまりN=0)を入力したときは、補正係数 $h_B$ として、

【0139】

$$[数40] \quad h_B = 1$$

を生成し、判定結果Fとして「11」(つまりN≠0)を入力したときは、補正係数 $h_B$ として、

【0140】

$$[数41] \quad h_B = \beta / N$$

を生成する。ここで、 $\beta$ は所定の比例定数であり、この $\beta$ はあらかじめの試験によって求めておくものである。

【0141】補正係数発生部31が生成した補正係数 $h_A$ ,  $h_B$ は、それぞれ演算部24と記憶部25に送出される。記憶部25は、その補正係数 $h_A$ ,  $h_B$ を一時記憶する。

【0142】演算部24は、ピッキング方向(Y方向)の加算アンプ部23yの出力である電圧値の和Aと、ヨーイング方向(X方向)の加算アンプ部23xの出力である電圧値の和Bとを入力して、

【0143】

$$[数42] \quad A' \leftarrow h_A \cdot A$$

$$B' \leftarrow h_B \cdot B$$

の変換を行ったうえで、

【0144】

$$[数43] \quad G = A' + B'$$

の演算を実行するものである。

【0145】まとめると、

【0146】

$$[数44] \quad G = h_A \cdot A + h_B \cdot B$$

である。

【0147】本実施の形態5においては、以上のような比較判定部30と補正係数発生部31と演算部24と記憶部25を備え、さらに差分処理部26を備えた構成となっている。

【0148】次に、上記のように構成された実施の形態5の図16の像ぶれ補正装置の動作を説明する。

【0149】像ぶれ補正装置の電源を投入したときにおいて、比較判定部30は、上記の条件に従って判定結果

Fを補正係数発生部31に送出する。補正係数発生部31は、上記の条件に従って、補正係数 $h_A$ ,  $h_B$ を生成し、演算部24と記憶部25に送出する。記憶部25は、入力した補正係数 $h_A$ ,  $h_B$ を記憶する。

【0150】演算部24は、この電源投入時の電圧値の和A(OS)と電圧値の和B(OS)を入力し、それについて、

【0151】

$$[数45] \quad A' (OS) \leftarrow h_A \cdot A (OS)$$

$$10 \quad B' (OS) \leftarrow h_B \cdot B (OS)$$

の変換を行ったうえで、

【0152】

$$[数46] \quad G (OS) = A' (OS) + B' (OS)$$

の演算を実行する。記憶部25は、その参照値G(OS)を記憶する。

【0153】そして、像ぶれ補正装置は、実動作において、演算部24は、電圧値の和Aと電圧値の和Bを入力し、また、記憶部25から補正係数 $h_A$ ,  $h_B$ を読み出したうえで、電圧値の和A, Bのそれぞれについて

【0154】

$$[数47] \quad A' \leftarrow h_A \cdot A$$

$$B' \leftarrow h_B \cdot B$$

の変換を行ったうえで、

【0155】

$$[数48] \quad G = A' + B'$$

の演算を実行する。あとは、実施の形態2の場合と同様である。すなわち、差分処理部26は、演算部24からの電圧値総和Gと記憶部25からの参照値G(OS)との差分を演算して差分情報D=G-G(OS)を出力する。駆動アンプ部27は、差分情報Dに基づいてLED12に対する駆動電流を制御する。

【0156】以上のように、ピッキング方向(Y方向)およびヨーイング方向(X方向)のオフセット量C, Dつまり電圧値の差M, Nに対して補正係数 $h_A$ ,  $h_B$ に基づいた補正を行ったうえでLED12を駆動することにより、特に2次元PSD14の電気中心(O)からのオフセット量が大きいことによる光電流出力の小さい方向での光量フィードバック量を大きくすることがで

40 き、その結果として、2次元PSD14の取り付け誤差等により生じた光電流出力の小さい方向の素子に対する外乱の影響を最小限に抑えることが可能となるため、差動アンプ部22y, 22xの位置検出精度は極めて良好なものとなり、高精度なシフトユニット17を実現することができる。

【0157】以上のように本実施の形態5によれば、2次元駆動装置及びそれを用いた像ぶれ補正装置において、2次元方向に沿って移動対象を移動させるメカニズムの位置検出素子として2次元PSD(2次元位置検出素子)を用いたことにより、位置検出素子と発光素子か

らなる位置検出手段としては、従来技術の場合に2つであったところを1つへ削減できるため、部品点数を削減して像ぶれ補正装置の小型化を図ることができる。

【0158】さらには、簡易な構成を用いて制御方式を改善することにより、2次元PSD（2次元位置検出素子）の取り付け精度ばらつき等に起因する出力差があつても、ピッチング方向及びヨーイングの両方向について、2次元PSDの位置検出精度を高精度なものにすることができる。

【0159】なお、上記の各実施の形態においては、位置検出手段を構成するLED12と2次元PSD14のうちLED12の方をピッチング移動枠2に取り付けたが、逆に2次元PSD14の方をピッチング移動枠2に取り付けた構成としてもよい。したがって、特許請求の範囲の記載において、「2次元位置検出素子」を必要に応じて「発光素子」と読み替えてよきものとする。

【0160】

【発明の効果】本発明によれば、2次元方向に沿って移動枠を移動させる2次元駆動装置において、その位置検出素子として2次元位置検出素子を採用してあるので、部品点数を削減して装置の小型化を図ることができる。また、移動枠において発光素子と第1および第2のコイルを配線に結線する本数を削減することができ、生産における作業の効率化を図ることができる。特に、配線がフレキシブルプリントケーブルのときは、パターン数の削減に伴って剛性を低めて柔軟性を増すため、アクチュエータによる移動枠の制御特性に与える影響を緩和することができる。さらに、2次元位置検出素子の2つの方向での検出値和の総和をもって制御のための演算を行うので、位置検出精度を向上することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】 本発明の実施の形態1による像ぶれ補正装置の分解斜視図

【図2】 実施の形態1におけるフレキシブルプリントケーブル接続部の要部斜視図

【図3】 実施の形態1における2次元PSDの素子の概略を示す図

【図4】 実施の形態1における2次元PSDから出力される光出力電流値に基づいて2次元位置を演算し出力するための演算回路の一例を示すブロック回路図

【図5】 実施の形態1における像ぶれ補正回路のブロック図

【図6】 2次元PSD上の位置と理想の光電流出力値との関係を示す図

【図7】 2次元PSD上の位置と理想の位置出力との関係を示す図

【図8】 2次元PSD上の位置と光電流出力値のばらつきとの関係を示す図

【図9】 2次元PSD上の位置と精度が悪化した時の位置出力との関係を示す図

【図10】 本発明の実施の形態2における2次元PSDから出力される光出力電流値に基づいて2次元位置を演算し出力するための演算回路の一例を示すブロック回路図

【図11】 本発明の実施の形態3における2次元PSDから出力される光出力電流値に基づいて2次元位置を演算し出力するための演算回路の一例を示すブロック回路図

【図12】 LEDの取り付けばらつき、スリットの加工ばらつきの状態を示す図

【図13】 LEDの取り付けばらつき、スリットの加工ばらつきによる2次元PSD素子上でのLEDのスポット形状の概念図

【図14】 本発明の実施の形態4における2次元PSDから出力される光出力電流値に基づいて2次元位置を演算し出力するための演算回路の一例を示すブロック回路図

【図15】 2次元PSD上の位置、オフセット量及び光電流出力値との関係を示す図

【図16】 本発明の実施の形態5における2次元PSDから出力される光出力電流値に基づいて2次元位置を演算し出力するための演算回路の一例を示すブロック回路図

【図17】 従来の像ぶれ補正装置の一例を示す分解斜視図

#### 【符号の説明】

1 …像ぶれ補正用レンズ群

2 …ピッチング移動枠

4 …ヨーイング移動枠

30 6 y, 6 x …シフト用の電磁アクチュエータ

7 y …第1のコイル

7 x …第2のコイル

10 …固定枠

11 …位置検出部

12 …発光素子 (LED)

13 …スリット

14 …2次元位置検出素子 (2次元PSD)

15 …PSD基板

16 …フレキシブルプリントケーブル

40 16 a ~ 16 c …ランド部

17 …シフトユニット

20 x, 20 y …I-V変換アンプ

21 x, 21 y …I-V変換アンプ

22 x, 22 y …差動アンプ部

23 x, 23 y …加算アンプ部

24 …演算部

25 …記憶部

26 …差分処理部

27 …駆動アンプ部

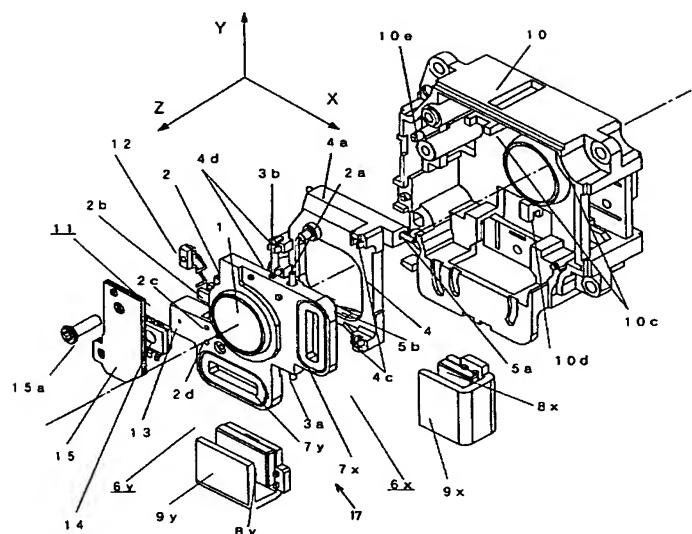
50 28 …比較判定部

29…補正係数発生部

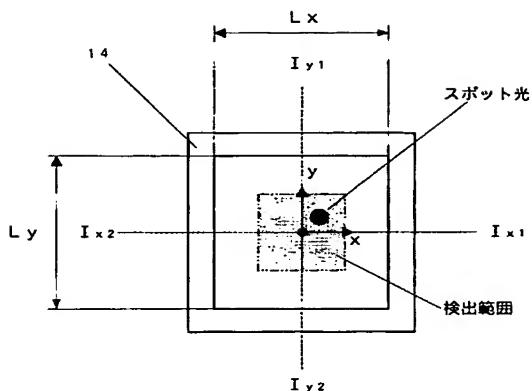
30…比較判定部

31…補正係数発生部

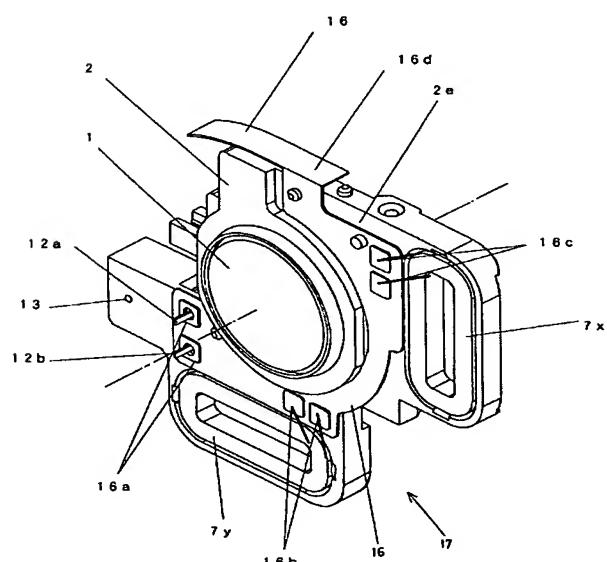
【図1】



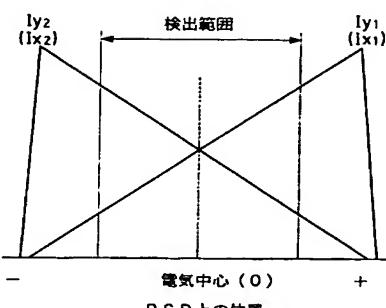
【図3】



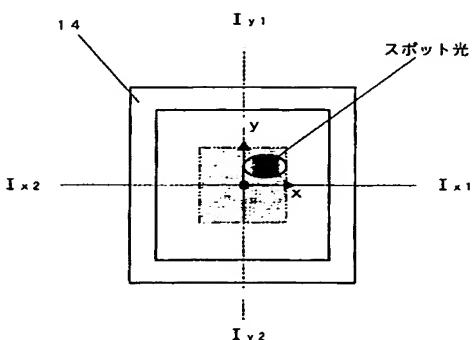
【図2】



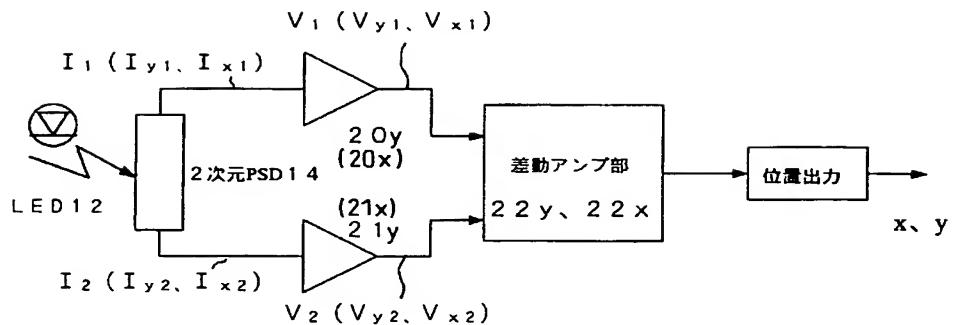
【図6】



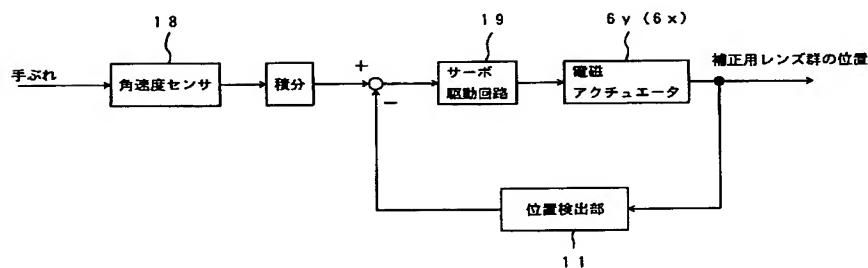
【図13】



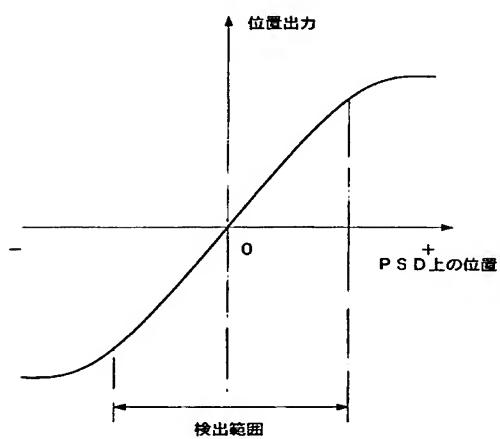
【図4】



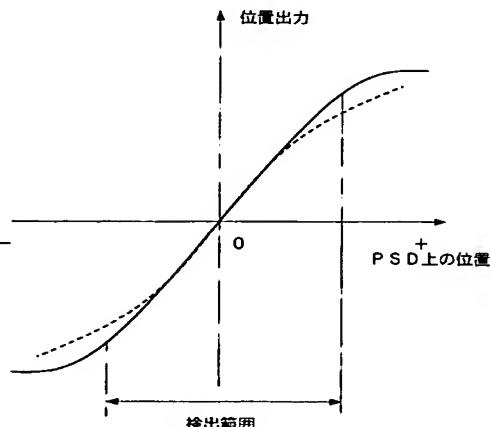
【図5】



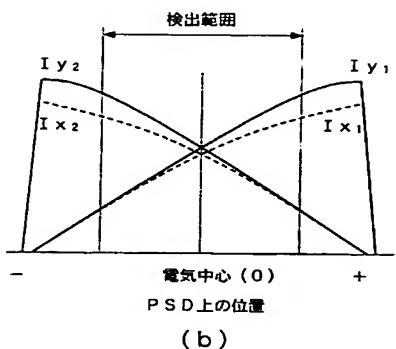
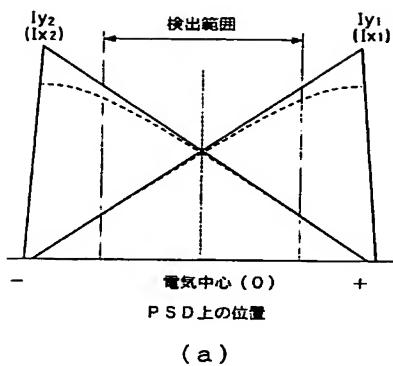
【図7】



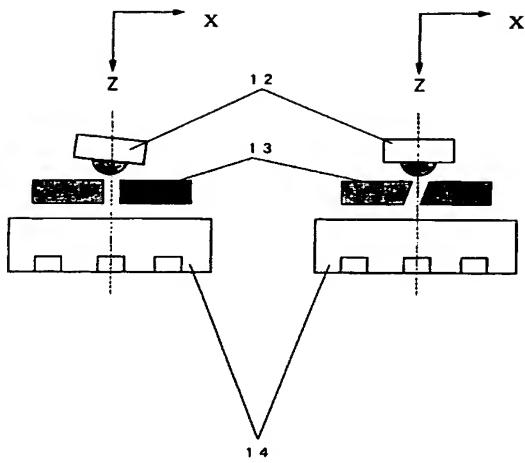
【図9】



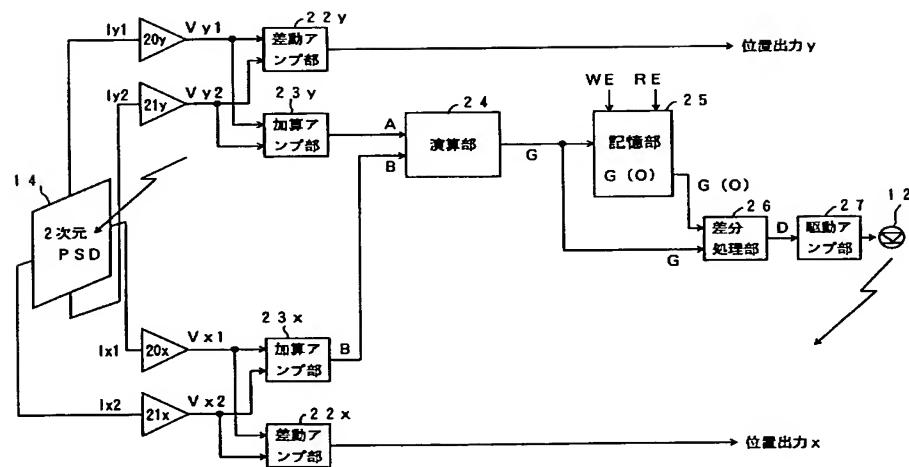
【図8】



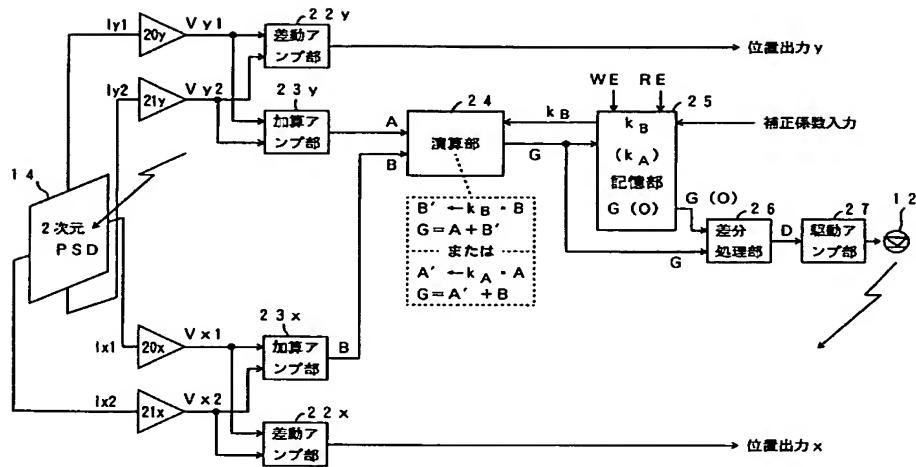
【図12】



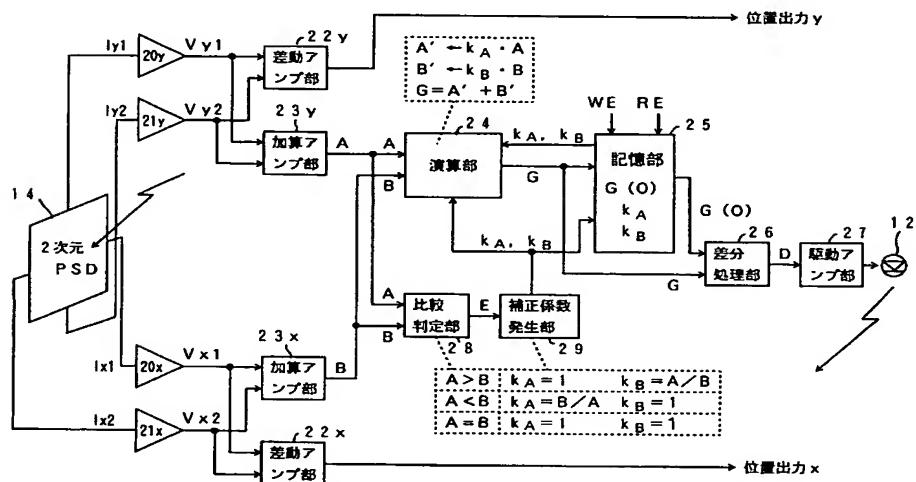
【図10】



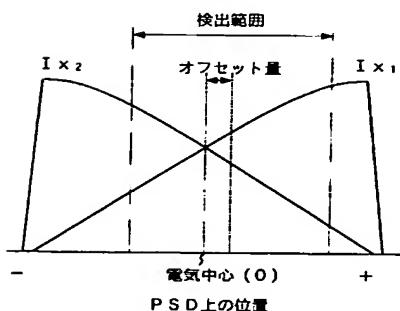
【図11】



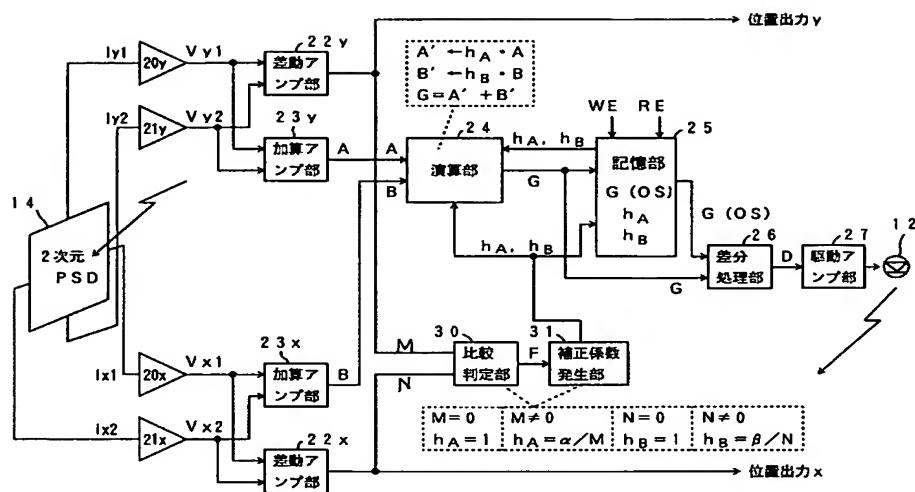
【図14】



【図15】



【図16】



【図17】

